


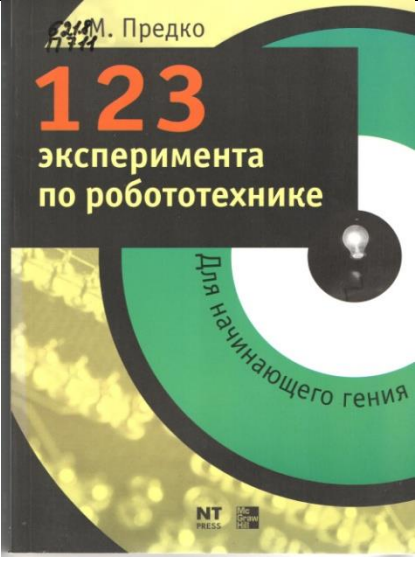
7 февраля – Всемирный День робототехники

7 февраля отмечается Всемирный День робототехники. Считается, что именно в этот день Айзек Азимов (американский писатель-фантаст, популяризатор науки, биохимик, автор около 500 книг, в основном художественных и научно-популярных, многократный лауреат премий Хьюго и Небьюла.) начал работать над «3 законами робототехники». Сам термин «робот» впервые употребил известный писатель Карел Чапек в 1920 г. в пьесе «INTERR». Первый в мире робот «Паровой Человек» (паровая машина, имеющая вид человекоподобного «робота» и предназначенная для того, чтобы тянуть за собой груженую повозку) был создан в 1865 г. американскими изобретателями Цадоком Дедериком и Айзеком Грассом. Изобретение было запатентовано 24 марта 1868 года, номер патента 75874.

Обзор по данной теме представляет отдел организации фондов

	<p>621.8 К 777</p>	<p>Крамаренко Н. В. Алгоритмы управления движениями точки и робота-манипулятора : учебное пособие / Н. В. Крамаренко, А. А. Рыков. – Новосибирск : Изд-во НГТУ, 2016. – 87 с.</p> <p>В первом разделе изучаются три метода наведения точки на подвижную цель.</p> <p>Во втором и третьем разделах рассматриваются две плоские модели манипуляторов с двумя степенями свободы, состоящие из двух и четырех звеньев.</p> <p>Цель настоящей работы – научить студентов разрабатывать алгоритмы управления подвижными механическими объектами для выполнения различных технических задач.</p>
--	-------------------------------	---

<p>621.8 К 593</p> <p>ПРИМЕНЕНИЕ ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ</p> <p>Ю. Г. КОЗЫРЕВ</p>  <p>УЧЕБНОЕ ПОСОБИЕ</p> <p>КНОРУС</p>	<p>621.8 К 593</p>	<p>Козырев Ю. Г. Применение промышленных роботов : учебное пособие / Ю. Г. Козырев. – Москва : КНОРУС, 2011. – 488 с. Приведены примеры применения промышленных роботов для автоматизации различных операций в машиностроении. Описаны варианты структурной организации роботизированных комплексов и гибких производственных систем. Для студентов высших учебных заведений.</p>
<p>621.8 К 593</p> <p>ЗАХВАТНЫЕ УСТРОЙСТВА И ИНСТРУМЕНТЫ промышленных роботов</p> <p>Ю. Г. КОЗЫРЕВ</p>  <p>УЧЕБНОЕ ПОСОБИЕ</p> <p>КНОРУС</p>	<p>621.8 К 593</p>	<p>Козырев Ю. Г. Захватные устройства и инструменты промышленных роботов : учебное пособие / Ю. Г. Козырев. – Москва : КНОРУС, 2011. – 312 с.: ил. Разработана обобщенная методика проектирования и расчета захватных устройств. Приведены примеры конструкций и применения технологических головок промышленных роботов – устройств и инструментов, обеспечивающих выполнение роботами основных технологических операций. Для студентов высших учебных заведений.</p>
<p>Конюх В.Л.</p> <p>ОСНОВЫ РОБОТОТЕХНИКИ</p> <p>ВЫСШЕЕ ОБРАЗОВАНИЕ</p> 	<p>621.8 К 655</p>	<p>Конюх В. Л. Основы робототехники / В. Л. Конюх. – Ростов на Дону : Феникс, 2008. – 281 с. – (Высшее образование). Рассмотрены технические средства робототехники. Описаны способы человеко-машинного, программного, адаптивного и интеллектуального управления роботами. Предназначено для студентов высших учебных заведений.</p>

	<p>621.8 П 711</p>	<p>Предко М. 123 эксперимента по робототехнике / М. Предко ; пер. с англ. В. П. Попова. – Москва : НТ Пресс, 2007. – 544 с.: ил. – (Электроника для начинающего гения). Книга в занимательной форме знакомит с основами робототехники шаг за шагом, практически с нуля. Приведены листинги программ управления роботами с подробными комментариями. Предназначена для учащихся колледжей.</p>
---	-------------------------------	--

При подготовке материала использовалась информация с сайта
<https://calendar.borjomi.com/un/ru/uusemirnij-den-robototehniki-28752h?date=2017-02-07>